

Simulación de Sistemas

Trabajo Práctico Nro. 1: Búsqueda Eficiente de Partículas Vecinas

Sea un área cuadrada de lado L que contiene N partículas con radios distintos de cero y con un radio de interacción (r_c).

1- Implementar el algoritmo "Cell Index Method" que tome como inputs: las posiciones y radios de las N partículas y los parámetros N , L , M y r_c (ver punto 5), y cuyos outputs sean:

- Una lista tal que para cada partícula indique cuales son las vecinas que distan menos de r_c .
- El tiempo de ejecución.

- Además se debe generar una figura que muestre las posiciones de todas las partículas, y que identifique una de ellas (pasada como input) de un color y sus vecinos correspondientes de otro color.

Las distancias entre partículas deben medirse borde a borde, es decir, considerando el radio (r) además del centro de masa de las mismas. Cómo se modifica el criterio $L/M > r_c$ cuando la partícula no es puntual, es decir tiene un radio (r) ? (podría suceder que el centro esté en una celda no vecina pero el borde sí esté en la vecina).

Como parámetro adicional considerar dos versiones del algoritmo:

- a- Sin condiciones periódicas de contorno (considerando distancia a los bordes del área: paredes).
- b- Con condiciones periódicas de contorno.

2- Generar distintos inputs de manera random y estudiar la eficiencia del algoritmo (medida en tiempo de cálculo) en función de N y del número de celdas ($M \times M$). Comparar con el método de fuerza bruta que mide las distancias entre todos los pares posibles de partículas. Considerar $L=20$, $r_c=1$ y $r=0.25$.

3- Hallar un criterio para determinar el óptimo número de celdas ($M \times M$) teniendo en cuenta la densidad (N/L^2) de un sistema. Considerar $L=20$, $r_c=1$ y $r=0.25$.

4- Demostración en vivo.

Los docentes pasarán por las estaciones de trabajo. Se deberán mostrar tablas y/o gráficos que demuestren lo hallado en los puntos 2 y 3.

Se deberán generar nuevas partículas según los parámetros (N , L , M y r_c) para verificar el funcionamiento del algoritmo usando el criterio hallado en 3. También se variará M para verificar que el hallado automáticamente sea el óptimo. Para la demostración se usarán los outputs descriptos en el punto 1.

5. Formato tentativo de los archivos:

El Input consiste en 2 archivos de texto: el estático y el dinámico.

Estático:

N (Heading con el Nro. total de Partículas)
 L (Longitud del lado del área de simulación)
 r_1 pr_1 (radio y propiedad de la partícula 1)
 r_2 pr_2 (radio y propiedad de la partícula 2)
....
 r_N pr_N (radio y propiedad de la partícula N)

Dinámico:

t_0	(tiempo)
$x_1 \ y_1 \ vx_1 \ vy_1$	(partícula 1)
$x_2 \ y_2 \ vx_2 \ vy_2$	(partícula 2)
....	
$x_N \ y_N \ vx_N \ vy_N$	(partícula N)
t_1	(tiempo)
$x_1 \ y_1 \ vx_1 \ vy_1$	(partícula 1)
$x_2 \ y_2 \ vx_2 \ vy_2$	(partícula 2)
....	
$x_N \ y_N \ vx_N \ vy_N$	(partícula N)

A los fines del presente trabajo se considera un único tiempo (t_0) ya que el método de detección de vecinos se aplica en un determinado estado del sistema en un dado instante.

Output:

[id de la partícula "i" id's de las partículas cuya distancia borde-borde es menos de r_c].

...

6- Para visualizar las partículas coloreadas se recomienda usar alguna herramienta existente e independiente del código implementado, como ser: ovito (www.ovito.org), matlab, octave, etc.

7- Fecha de Entrega

La fecha para la demostración en vivo descripta en el punto 4 será los días miércoles 15/03/2017 y viernes 17/03/2017.